

(12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

(19) 世界知识产权组织
国际局



(43) 国际公布日:

2005年10月6日(06.10.2005)

PCT

(10) 国际公布号:

WO 2005/092577 A1

(51) 国际分类号: B25J 19/02, G01B 7/16

(21) 国际申请号: PCT/CN2005/000377

(22) 国际申请日: 2005年3月25日(25.03.2005)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
200410014461.0 2004年3月26日(26.03.2004) CN

(71)(72) 发明人/申请人: 张周新(ZHANG, Zhouxin) [CN/
CN]; 中国江苏省江阴市虹桥四村37幢303室, Jiangsu
214431 (CN)。

(74) 代理人: 上海专利商标事务所有限公司(SHANGHAI
PATENT & TRADEMARK LAW OFFICE); 中国
上海市桂平路435号, Shanghai 200233 (CN)。

(81) 指定国(除另有指明, 要求每一种可提供的国家保护):
AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW,
BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM,

DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR,
HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC,
LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN,
MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL,
PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ,
TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU,
ZA, ZM, ZW

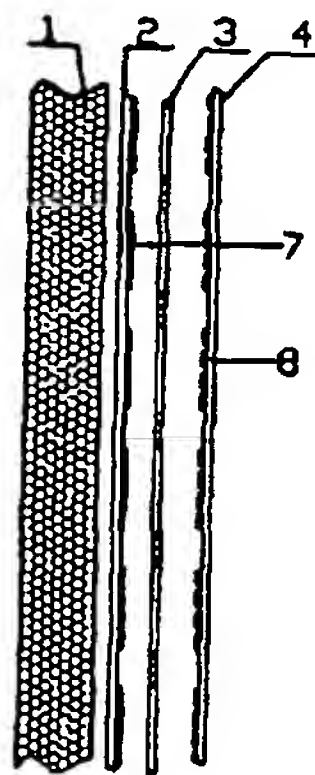
(84) 指定国(除另有指明, 要求每一种可提供的地区保护):
ARIPO(BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD,
SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 欧亚专利(AM, AZ, BY,
KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), 欧洲专利(AT, BE, BG,
CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU,
IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK,
TR), OAPI(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ,
GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG)

本国际公布:
— 包括国际检索报告。

所引用双字母代码和其它缩写符号, 请参考刊登在每期
PCT公报期刊起始的“代码及缩写符号简要说明”。

(54) Title: ONE CONTACT-TYPE SENSOR

(54) 发明名称: 物体的接触型传感器



(57) Abstract: This invention relates to a contact-type sensor of one object, which is constructed through placing a kind of elastic light material such as sponge with certain thickness on said object's surface and some plastic membrane type switches just as one computer's keyboard are mounted below said sponge. When a robot equipped said sensors meets a barrier, the sponge on said surface is pressed and force can be absorbed by sponge and transferred to said plastic membrane type switches, just as said switches are pressed directly, therefore, said robot can apperceive said barrier in one direction.

[见续页]

WO 2005/092577 A1



(57) 摘要

本发明涉及一种物体的接触型传感器:在需安装传感器的物体表面覆盖一层有一定厚度的较软的弹性轻质材料如海绵,在海绵下安装的是如计算机键盘一样的塑料薄膜式微动开关。当安装上述传感器的机器人遇到障碍物时,表面的海绵受压,压力被海绵吸收并传递到反面的塑料薄膜式微动开关上,相当于微动开关被直接压下,这样机器人便可感知某一方向上遇到了障碍物。